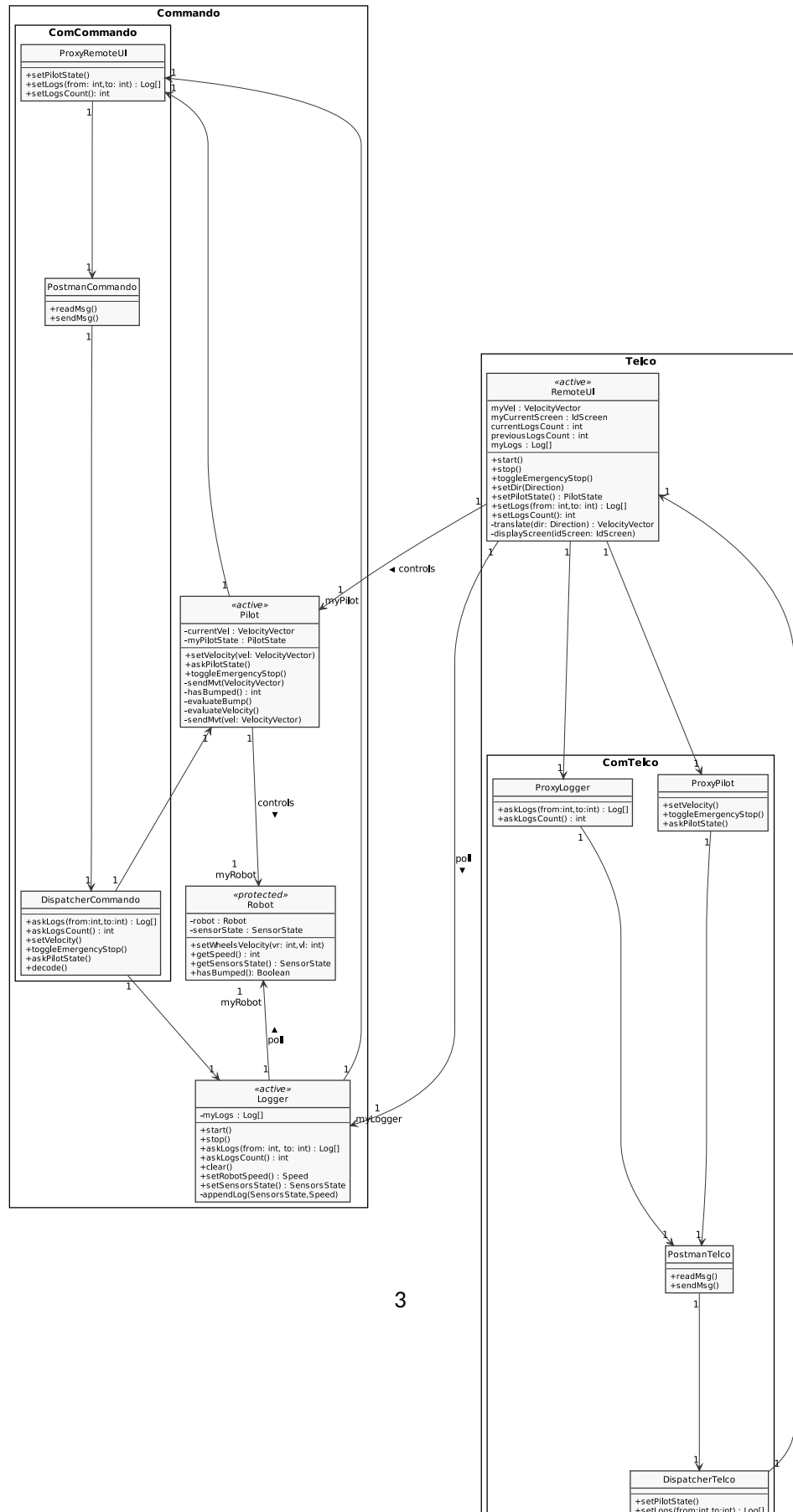


Table des matières

1	Diagrammes de classes détaillé	3
1.1	Comportement de Pilot	4
2	Communication entre Telco et Commando	5
2.1	Décomposition des classes de communication	5
2.2	Protocole de communication	6

1 Diagrammes de classes détaillé



1.1 Comportement de Pilot

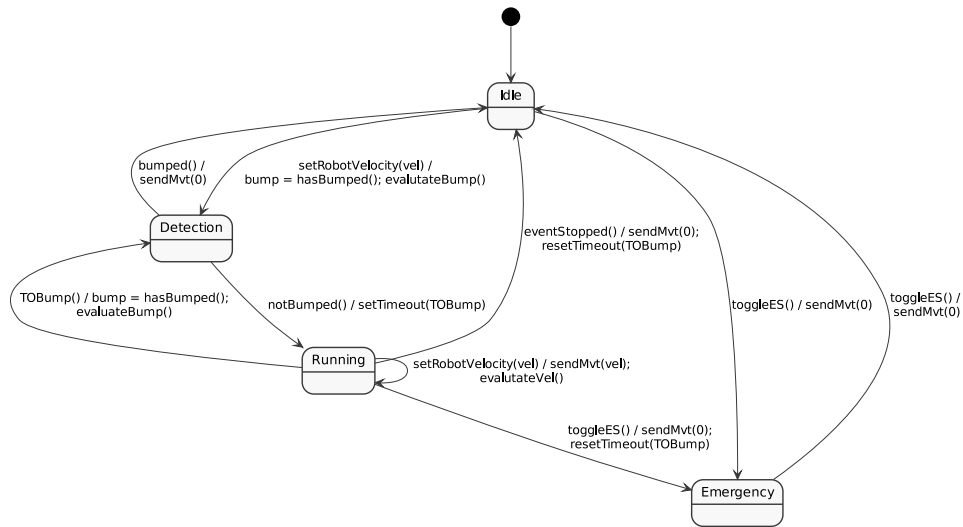


Figure 2 – Machine à états de Pilot

Contrairement à la machine à états fournie, notre objet Pilot effectue une première détection dès le passage de Idle à Running. Cela corrige une erreur qui permettait au robot de bouger pendant la durée du TOBump même lors de la présence d'un bump.

2 Communication entre Telco et Commando

2.1 Décomposition des classes de communication

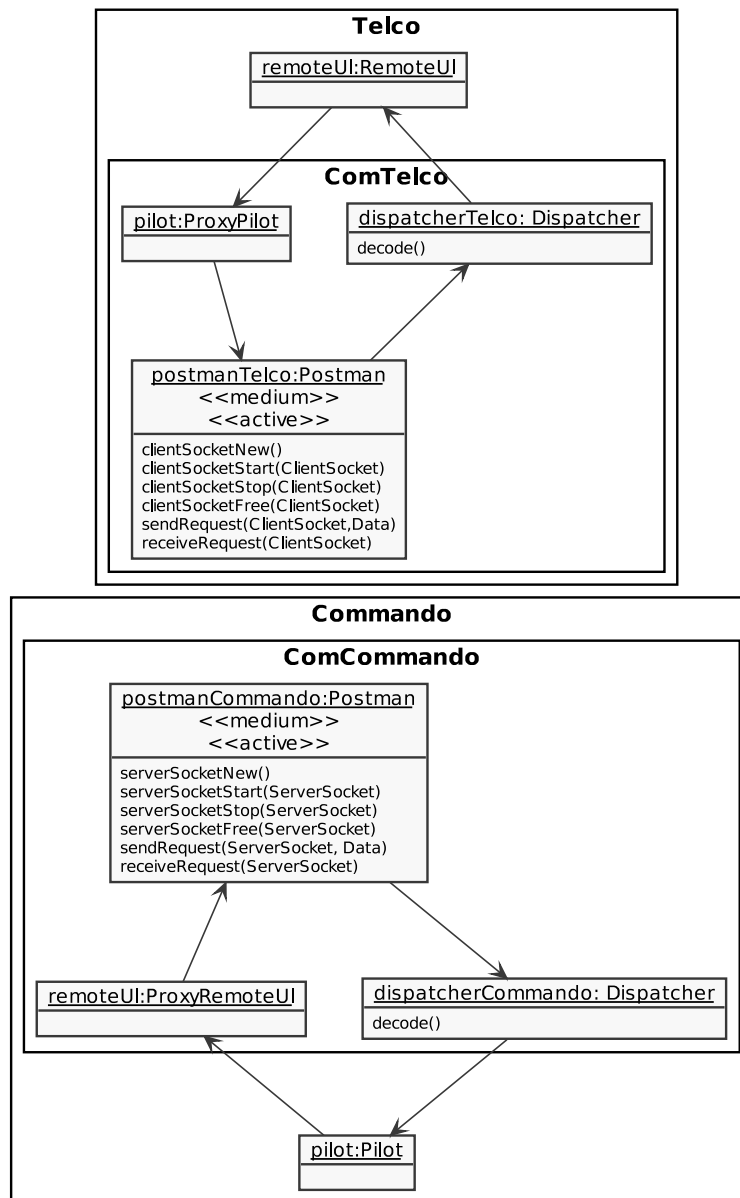


Figure 3 – Diagramme de la communication entre Commando et Telco

2.2 Protocole de communication

La communication entre Telco et Commando se fera par socket, via des requêtes. Cette requête prendra la forme d'une chaîne de caractères qui contiendra plus ou moins d'informations selon la requête.

De Telco vers Commando

Telco doit pouvoir envoyer :

- une demande d'arrêt d'urgence,
- une demande mouvement,
- une demande de la liste d'événements,
- une demande du nombre d'événements.

On peut donc décomposer le message en deux parties :

- l'id de la méthode appelé,
- les paramètres associés.

ID METHOD	PARAMETRES
-----------	------------

Table 1 – Forme de la requête de Telco vers Commando

Association de la valeur à chaque méthode :

Méthodes	Valeur
demande de la liste d'événements	1
demande du nombre d'événements	2
demande mouvement	3
demande d'arrêt d'urgence	4

Table 2 – Valeur associés aux différentes méthodes

Les paramètres sont passées sous forme d'une structure

De Telco vers Commando

Telco doit pouvoir envoyer :

- réponse à une demande mouvement,
- réponse à une demande de la liste d'événements,
- réponse à une demande du nombre d'événements.

On peut donc décomposer le message en deux parties :

- l'id de la méthode appelé,
- les paramètres associés.

ID METHOD	PARAMETRES
-----------	------------

Table 3 – Forme de la requête de Commando vers Telco

Association de la valeur à chaque méthode :

Méthodes	Valeur
réponse à demande de la liste d'évenements	1
réponse à demande du nombre d'évenements	2
réponse à demande mouvement	3

Table 4 – Valeur associés aux différentes méthodes

Les paramètres sont passées sous forme d'une structure

Table des figures

1	Diagramme des classes détaillé	3
2	Machine à états de Pilot	4
3	Diagramme de la communication entre Commando et Telco . . .	5

Liste des tableaux

1	Forme de la requête de Telco vers Commando	6
2	Valeur associés aux différentes méthodes	6
3	Forme de la requête de Commando vers Telco	7
4	Valeur associés aux différentes méthodes	7